

外部動力に頼らないメカニカルスーツの開発 — ダイナミックな腕や脚の動きを実現する —

白久 レイエス樹

これまでアニメや映画等で身体動作の拡大を行うロボットが登場している。しかしながら、現実世界では具現化していない。本プロジェクトでは、四肢動作を拡大する装置を開発することで、通常の人体では表現できないダイナミックな腕や脚の動きを実現することができる、動作拡大型メカニカルスーツ“スケルトニクス”を開発した。

本スーツは力が増幅するタイプの外骨格ではない。そのため、一般によくイメージされるような介護医療用または重作業用への利用は難しい。しかしながらその圧倒的注視性能を生かしての新たなライブエンタテインメント機器としての使用が期待される。

開発したメカニカルスーツの仕様

Power	Human powered
Mass	40kg
Size	0.5×2.0××3.0 [m]
D.O.F.	Upper:17 Lower:10
Wearing time	1 [min]
Operating time	60 [min]



開発したメカニカルスーツの外観